PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2002-264876

(43) Date of publication of application: 18.09.2002

(51)Int.CI.

B62K 23/04

(21)Application number : **2001-064065**

-064065 (71)Applicant: YAMAHA MOTOR CO LTD

(22)Date of filing:

07.03.2001

(72)Inventor: OKADA SHINSUKE

(54) HANDLE GRIP DEVICE IN STRADDLE TYPE VEHICLE

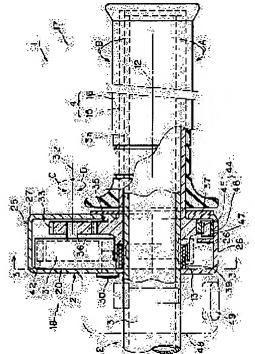
PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a handle grip

(57)Abstract:

device in a straddle type vehicle for preventing an internal combustion engine from outputting a useless driving force when performing a steering operation by grasping a grip and when handling the vehicle.

SOLUTION: This handle grip device 17 is provided with the grip 4 supported at the end part 3a of a handle pipe 3 so as to be reciprocatingly rotatable in directions of A and B toward one direction and an interlocking means 18 for interlocking and connecting a throttle valve 8 with the grip 4. The interlocking means 18 is provided with an actuator 19 for driving the throttle valve 8 to perform an opening/closing valve operation, a detection means 20

for detecting the rotational position of the grip 4 and



outputting a detection signal, a control device 22 for controlling the drive of the actuator 19 so as to open the throttle valve 8 by a prescribed opening by inputting the detection signal of the detection means 20 and a resistance force addition means 44 for adding a resistance force to the rotation of the grip 4.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of

rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19) 日本图特許 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出職公開發号 特開2002-264876 (P2002-264876A)

(43)公開日 平成14年9月18日(2002.9.18)

(51) Int CL?

織別記号

FI

デーマコート*(参考)

B62K 23/04

B62K 23/04

3D013

審査請求 未請求 菌求項の数5 OL (全 9 頁)

(21)出顯番号

特顧2001-64065(P2001-64065)

(22)出題日

平成13年3月7日(2001.3.7)

(71)出廢人 000010076

ヤマハ発動機株式会社

静岡原磐田市新貝2500番地

(72) 発明者 岡田 信祐

静岡県磐田市新貝2500番地 ヤマハ発動機

株式会社内

(74)代理人 100084272

介理上 澤田 忠雄

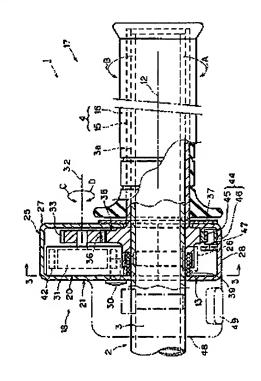
アターム(参考) 3D013 CHO2 CHO3

(54) 【発明の名称】 鞍乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置

(57)【要約】

【課題】 グリップを把持しての繰向操作時や、取り回 し時に、内燃機関に無用な駆動力を出力させないように する鞍乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置の提供 をする。

【解決手段】 ハンドルグリップ装置 1 7 が、ハンドル パイプ3の繼部3aに一方向に向って往、復回勤A, B 自在となるよう支承されるグリップ4と、このグリップ 4にスロットル弁8を連動連結させる連動手段18とを 備える。連動手段18が、スロットル弁8を関閉弁動作 させるよう駆動するアクチュエータ19と、グリップ4 の回動位置を検出してその検出信号を出力する検出手段 20と、この検出手段20の検出信号を入力してスロッ トル弁8を所定開度にさせるようアクテュエータ19の 駆動を制御する制御装置22と、グリップ4の回動に抵 抗力を付加する抵抗力付加手段4.4とを備える。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 ハンドルバイブの総部にこの総部の軸心 回りでの一方向に向って往、復回動自在となるよう支承 されるグリップと、このグリップにスロットル弁を連動 連結させる連勤手段とを備えた鞍乗型乗り物において、 上記追動手段が、上記スロットル弁を開閉弁動作させる よう駆動するアクチュエータと、上記グリップの回動位 置を検出してその検出信号を出力する検出手段と、この 検出手段の検出信号を入力して上記スロットル弁を所定 開度にさせるよう上記アクチュエータの駆動を制御する 10 制御装置と、上記グリップの回動に抵抗力を付加する抵 抗力付加手段とを備えた鞍乗型乗り物におけるハンドル グリッフ装置。

1

【請求項2】 上記抵抗力付加手段が、上記ハンドルバ イブ側に支持されて上記グリップに対して摩擦接合する スライダと、上記グリップに対して上記スライダを圧接 させるようこのスライダを付勢する付勢手段とを備えた 請求項1に記載の鞍乗型乗り物におけるハンドルグリッ ブ装置。

【請求項3】 上記検出手段が、この検出手段の入力部 26 である燃料供給手段とを備えている。 分を通し上記グリップの回動動作を入力して上記検出信 号を出力するようにし、上記検出手段の入力部分と、上 記紙統力付加手段とを上記ハンドルバイブの軸方向で互 いに同じところに位置させた請求項1.もしくは2に記 戯の鞍乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置。

【請求項4】 上記グリップを復回勤させるようこのグ リップを付勢するリターンスプリングを設け、このリタ ーンスプリングを上記グリップよりも上記ハンドルパイ プの長手方向の中央側に位置させて、このハンドルパイ 戴の鼓乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置。

【請求項5】 ハンドルバイブの鑑部にこの鑑部の軸心 回りでの一方向に向って往、復回動自在となるよう支承 されるグリップと、このグリップにスロットル弁を運動 連結させる連動手段とを備えた鞍乗型乗り物において、 上記退動手段が、上記スロットル弁を開閉弁動作させる よう駆動するアクチュエータと、上記グリップの回動位 置を検出してその検出信号を出力する検出手段と、この 検出手段の検出信号を入力して上記スロットル弁を所定 関度にさせるよう上記アクチュエータの駆動を制御する 40 制御装置とを備え、

上記検出手段が、リターンスプリングにより復回動させ **られるようにした上記グリップに連動連結されてこのグ** リップの往、復回動に伴い往、復移動する入力部分と、 この入力部分を介し上記検出信号を出力する検出体と、 上記入力部分を復移動させるようこの入力部分を付勢す る他のリターンスプリングとを備えた鞍乗型乗り物にお けるハンドルグリップ装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明が属する技術分野】本発明は、ハンドルのグリッ プの回動に伴い、スロットル弁を関閉弁動作させるよう にした鞍乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置に関 するものである。

[0002]

【従来の技術】鞍乗型乗り物の一例である自動二輪車 は、一般に、次のように構成されている。

【0003】即ち、自動二輪車は、その車体フレームの 前端部に繰向自在に支承されるフロントフォークと、こ のプロントフォークの下端部に支承される前車輪と、上 記フロントフォークの上端部に取り付けられるバー形状 のハンドルとを備え、このハンドルは、上記フロントプ ォークの上端部に支持されるハンドルパイプと、このハ ンドルバイブの各端部に支持されるグリップとを備えて

【①①①4】また、上記自動二輪車は、上記車体フレー ムに搭載される走行駆動用の内燃機関と、この内燃機関 に連通する吸気道路を関閉するスロットル弁と、上記内 燃機関の内部に燃料を適宜噴射して供給する燃料噴射弁

【①①05】上記ハンドルバイブの右端部に対応する上 記グリップは、上記繼部の軸心回りでの一方向に向って 往、復回動自在となるよう上記鑑部に支承されている。 上記グリップを復回動させるようこのグリップを付勢す るリターンスプリングが上記スロットル弁に設けられ、 上記グリップに上記スロットル弁がワイヤーで構成され る連動手段で連動連結されている。上記ワイヤーは、上 記車体フレーム側に固定されるアウタワイヤーと、この アウタワイヤーにその長手方向に摺動自在となるよう嵌 プに外嵌させた請求項1から3のうちいずれか1つに記 30 入され、上記グリップに上記スロットル弁を運動連絡さ せるインナワイヤーとを備えている。

> 【0006】上記内燃機関の駆動により自動二輪車を走 行させるときには、上記リターンスプリングの付勢力 と、上記アウタワイヤーに対しインナワイヤーが摺動す る際の摩擦抵抗力とに対抗しながら、上記ライダーがグ リップを往回勤させる。すると、これに連動して、上記 スロットル弁が開弁動作させられ、もって、内燃機関の 出力が増加させられて、所望の走行が得られることとな

【0007】また、上記走行の際、上記グリップの把縛。 によるハンドルへの繰向操作により、プロントフォーク を介して自動二輪車が疑向される。

【①①08】一方、上記自動二輪車の取り回し操作も、 ライダーが上記グリップを把持して行うこととされてい る。

[0009]

【発明が解決しようとする課題】ところで、近時の電子 制御装置の発展に鑑み、上記グリップの回動位置を電子 信号に変換し、これに基づき、アクチュエータにより上 50 記スロットル弁を関閉弁動作させるように構成すること

3

が考えられる。

【0010】しかし、上記のように構成すると、上記ヷ イヤーで生じていた摩擦瓶猿力が発生しなくなって、グ リップの回動が軽くなり過ぎるおそれがあり、このた め、上記グリップを把持して繰向操作や、取り回し操作 を行う自動二輪車など鞍乗型乗り物では、例えば自動車 の賭助式アクセルに上記構成を適用した場合とは異な り、上記録向や取り回じの操作時にグリップを無意図的 に回動させてしまうおそれがあり、これは、内燃機関に 魚用な駆動力を出力させることとなって好ましくない。 【0011】本発明は、上記のような事情に注目してな されたもので、ハンドルのハンドルバイブに回動自在に 支承されたグリップの回動位置を、一旦、電子信号に変 換して、これに基づき、スロットル弁を関閉弁動作させ るようにハンドルグリップ装置を模成した場合に、上記 グリップを把持しての録向操作時や、取り回し時に、内 燃機関に無用な駆動力を出力させないようにすることを 課題とする。

【0012】また、上記課題が簡単な構成で達成される ようにし、また。上記ハンドルグリップ装置の大形化を 20 -防止して上記課題が達成されるようにすることを課題と

【0013】更に、上記ハンドルグリップ装置の組み立 てが容易にできるようにすることを課題とする。

[0014]

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するため の本発明の鞍乗型乗り物におけるハンドルグリップ装置 は、次の如くである。

【0015】請求項1の発明は、ハンドルパイプ3の蟻 部3 aにこの端部3 aの軸心12回りでの一方向に向っ 30 て往、復回動A、B自在となるよう支承されるグリップ ・4と、このグリップ4にスロットル弁8を連動連結させ る連動手段18とを備えた鞍乗型乗り物において。

【①①16】上記連動手段18が、上記スロットル弁8 を開閉弁動作させるよう駆動するアクチュエータ19 と、上記グリップ4の回勤位置を検出してその検出信号 を出力する検出手段20と、この検出手段20の検出信 号を入力して上記スロットル弁8を所定関度にさせるよ う上記アクチェエータ19の駆動を制御する制御装置2 2と、上記グリップ4の回動に抵抗力を付加する抵抗力 40 付加手段4.4とを備えたものである。

【()()17】請求項2の発明は、請求項1の発明に加え て、上記抵抗力付加手段44が、上記ハンドルバイプ3 側に支持されて上記グリップ4に対して摩擦接合するス ライダ45と、上記グリップ4に対して上記スライダ4 5を圧接させるようこのスライダ45を付勢する付勢手 段46とを備えたものである。

【0018】請求項3の発明は、請求項1、もしくは2 の発明に加えて、上記検出手段20が、この検出手段2 ①の入力部分33を通し上記グリップ4の回動動作を入 50 機関6に連通する吸気通路?を関閉調整可能とするスロ

力して上記検出信号を出力するようにし、上記検出手段 20の入力部分33と、上記抵抗力付加手段44とを上 起ハンドルパイプ3の軸方向で互いに同じところに位置 させたものである。

【0019】請求項4の発明は、請求項1から3のうち いずれか1つの発明に加えて、上記グリップ4を復回動 Bさせるようこのグリップ4を付勢するリターンスプリ ング13を設け、このリターンスプリング13を上記グ リップ4よりも上記ハンドルパイプ3の長手方向の「中 央側」に位置させて、このハンドルバイブ3に外嵌させ たものである。

【0020】請求項5の発明は、ハンドルパイプ3の鑑 部3 aにこの端部3 aの軸心12回りでの一方向に向っ で往、復回動A、B自在となるよう支承されるグリップ 4と、このグリップ4にスロットル弁8を運動連結させ る追助手段18とを備えた鞍乗型乗り物において、

【0021】上記連動手段18が、上記スロットル弁8 を開閉弁動作させるよう駆動するアクチュエータ19 と、上記グリップ4の回動位置を検出してその鈴出信号 を出力する検出手段20と、この検出手段20の検出信 号を入力して上記スロットル弁8を所定関度にさせるよ う上記アクチュエータ19の駆動を制御する制御装置2 2とを備え、

【0022】上記検出手段20が、リターンスプリング 13により復回動Bさせられるようにした上記グリップ 4に連動連縮されてこのグリップ4の往、復回動A、B に伴い往、復移動C, Dする入力部分33と、この入力 部分33を介し上記検出信号を出力する検出体31と、 上記入力部分33を復移動Dさせるようこの入力部分3 3を付勢する他のリターンスプリング42とを備えたも のである。

[0023]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態を図面 により説明する。

【0024】(第1の実施の形態)

【①①25】図1~4は、第1の実施の形態を示してい

【0026】図2において、符号1は数乗型乗り物の一 例である自動二輪車を示している。

【①①27】上記自動二輪車」は、その車体フレームの 前端部に繰向自在に支承されるフロントフォークと、こ のプロントフォークの下端部に支承される前車輪と、上 記プロントフォークの上端部に取り付けられるバー形状 のハンドル2とを備え、とのハンドル2は、上記プロン トフォークの上端部に支持されるハンドルパイプ3と、 このハンドルバイブ3の各端部に支持されるグリップ4 とを備えている。

【0028】また、上記自勤二輪車1は、上記車体フレ ームに搭載される走行駆動用の内燃機関6と、この内燃

ットル弁8と、上記内蒸機関6の内部に燃料を適宜順射 して供給する燃料順射弁である燃料供給手段9とを備え ている。

【0029】図1~4中実線図示において、矢印Frは、上記自動二輪車1の前方を示している。また、上記ハンドルパイプ3の右邊部に対応する上記グリップ4は、上記端部3aの軸心12回りでの一方向に向って往、復回動A、B自在となるよう上記端部3aに支承されている。上記グリップ4を復回動Bさせるようこのグリップ4を付勢するリターンスプリング13が設けられ、上記グリップ4に上記スロットル弁8が連動連絡されている。

【0030】上記ハンドルバイブ3の端部3 & は断面が 円形をなして直線的に延びている。上記グリップ4は、 上記端部3 & に外嵌されて上記輪心1 2回りに回動自在 となるよう上記端部3 & に支承される耐摩耗性に優れ、 適度な摩擦係敷を有した例えばポリアセタール樹脂製の チューブガイド15と、このチューブガイド15と同じ 軸心12上に位置して上記チューブガイド15に外嵌固 君されるバイブ形状の弾性でゴム製のグリップ本体16 20 とを備えている。

【①①31】上記ハンドル2を含み、上記内燃機関6の 駆動状態を変更可能とするハンドルグリップ装置17が 設けられ、以下。このハンドルグリップ装置17につ き、説明する。

【①①32】上記グリップ4に上記スロットル弁8を連動連結させる連動手段18が設けられている。この連動手段18が設けられている。この連動手段18は、上記スロットル弁8を開閉弁動作させるよう駆動するサーボモータなどのアクテェエータ19と、上記グリップ4が初期位置から往回動Aしたときの回動30位置(回動角を含む)を領出して、その検出信号を出力する領出手段20と、この領出手段20を上記ハンドルバイブ3の長手方向の中途部に若脱自在に支持させる支持具21と、上記検出手段20の検出信号を入力して、上記スロットル弁8を所定開度にさせるよう上記アクチュエータ19の駆動を制御すると共に、上記燃料供給手段9による燃料噴射時期や噴射期間を制御する電子的な制御鉄置22とを備えている。

【0033】上記支持具21は、上記グリップ4のグリップ本体16よりも上記ハンドルバイブ3の長手方向の 40「中央側」(上記ハンドルバイブ3が左右一対のバイブで構成されている場合には、これら両バイブの「中央側」)に位置させられ、かつ、上記グリップ本体16の上記「中央側」の蟾部近傍に位置させられている。

【0034】上記支持具21は、上記ハンドルバイブ3の中途部をその後方向外方から挟むよう設けられて互いに締結具26により者脱自在に締結される一対のケース27、28を備え、上記締結により上記ケーシング25が上記ハンドルバイブ3の中途部に着脱自在に固定状に支持されている。

【0035】上記検出手段20は、上記ケーシング25の内部に収納されこのケーシング25のケース27に締結具30により着脱自在に締結されるボテンショメータである検出体31と、上記ケーシング25の内部に収納され上記輪心12と平行な他の輪心32回りに回助自在となるよう上記検出体31に支承されてこの検出体31に追助連結されるビニオンギヤ製の入力部分33とを備えている。

【0036】上記グリップ4のチューブガイド15の上 16 記「中央側」の端部外周面に鍔部35が一体成形されて いる。この鍔部35は上記ケーシング25の内部に収納 され、上記グリップ本体16の上記「中央側」の端部と 上記鍔部35とが上記ケーシング25の一部分を上記ハ ンドルバイブ3の端部3aの軸方向で挟むことにより、 上記グリップ4が上記ハンドルバイブ3の端部3aから 抜け落ちることが断止されている。

[0037]上記鍔部35の外周部の周方向での一部分36には、上記軸心12を中心として上記入力部分33に啮合するセクタギャが形成され、上記鍔部35の外周部の周方向での他部分37の外周面は上記軸心12を中心とする円弧面とされている。

【0038】上記リターンスプリング13は、ねじりコイルばね製とされて、上記グリップ4よりも上記「中央側」に位置させられ、上記軸心12上で、上記ハンドルバイブ3の中途部に外嵌させられている。上記グリップ4のチューブガイド15の上記「中央側」の蟾部内周面と、上記ハンドルバイブ3の外周面との間に上記軸心12を中心とする円環形状の空間39が形成され、上記リターンスプリング13は上記ケーシング25の内部に収納されると共に、上記空間39に収納されている。

【0039】上記検出手段20の入方部分33であるギャは、上記グリップ4の上記一部分36であるギャに連動連結されており、このグリップ4の往、復回勤A、Bという回動動作を入力することに伴い往、復移勤(回動)C、Dさせられ、この移動により、上記グリップ4の回勤位置が上記検出体31により検出されて前記検出信号が出力される。

[①①40]上記検出手段20は、上記入力部分33を 復移動Dさせるようこの入力部分33を付勢する他のリ ターンスプリング42を備え、このリターンスプリング 42は過巻きばね製とされて上記検出体31の内部に収 納されている。

【①①41】前記リターンスプリング13は上記グリップ4を復回動Bさせ、上記他のリターンスプリング42は上記入力部分33を復移動Dさせるよう付勢するが、上記グリップ4と入力部分33とが各図中実級で示す初期位置よりも更に復回動Bや復移動Dすることは、上記ケーシング25のケース28に一体成形されたストッパ40に上記グリップ4の一部分36の周方向における幾50面が当接することにより阻止される(図3)。

【①①42】上記グリップ4の往、復回動A、Bに摩擦 による抵抗力を付加する抵抗力付加手段4.4 が設けられ ている。この抵抗力付加手段4.4は、上記ケーシング2 5の内部に収納され、上記グリップ4の上記他部分37 の外層面に摩擦接合するスライダ45と、上記他部分3 7の外国面に上記スライダ45を圧接させるようこのス ライダ45を付勢する板ばね製の付勢手段46とを備 え、上記スライダ45と付勢手段46とは、上記ハンド ルバイプ3側であるケーシング25のケース28に一体 的に突設された保持片4.7により保持され、つまり、上 10 記軸心12の径方向以外には移動不能となるよう上記ケ ース28に保持されている。

【① ①43】上記内然機関6の駆動により自動二輪車1 を走行させるときには、上記各リターンスプリング1 3、42の付勢力と、上記スライダ45に対し上記グリ ップ4の他部分37の外層面が躓動する際の摩擦抵抗力 とに対抗しながら、ライダーが上記グリップ4を往回動 Aさせる。

【①①44】すると、上記グリップ4の往回動Aに伴 い、このグリップ4の上記鍔部35の他部分37に噛合 20 している検出手段20の入力部分33が運動して、この 検出手段20の検出体31が上記グリップ4の回動位置 を検出し、その検出信号を出力する。そして、この検出 信号を入力した副御装置22が上記アクチュエータ19 の駆動を制御して上記スロットル弁8を所定開度にさせ ると共に、上記燃料供給手段9を作動させ、もって、上 記内燃機関6が所定の駆動力を出力して、自動二輪車1 に所望の走行が得られるとととなる。

【0045】上記模成によれば、ハンドルグリップ装置 17における連動手段18が、上記スロットル弁8を開 30 -閉弁動作させるよう駆動するアクチュエータ19と、上 記グリップ4の回動位置を検出してその検出信号を出力 する検出手段20と、この検出手段20の検出信号を入 力して上記スロットル弁8を所定関度にさせるよう上記 アクチュエータ19の駆動を制御する制御装置22と、 上記グリップ4の回動に抵抗力を付加する抵抗力付加手 段44とを償えている。

【0046】とのため、上記したように、グリップ4の 回勤位置を検出手段20により電子信号に変換し、これ に基づき、上記制御装置22により上記スロットル弁8 46 を開閉弁動作させるようにした場合でも、上記グリップ 4の回動が軽くなり過ぎるということは、上記紙抗力付 加手段4.4 による上記グリップ4への抵抗力の付加によ り防止される。

【0047】よって、上記グリップ4を把錼して自動二 輪車1の繰向操作や、取り回しの操作を行う場合に、と れら操作時に上記グリップ4を無意図的に回動させてし まうということが防止され、このため、内燃機関6に無 用な駆動力を出力させるということが防止される。

【0048】また、前記したように、抵抗力付加手段4 50 【0056】また、上記リターンスプリング13がハン

4が、上記ハンドルバイブ3側に支持されて上記グリッ フ4の周面に対して摩擦接合するスライダ45と、上記 グリップ4の層面に対して上記スライダ45を圧緩させ るようこのスライダ45を付勢する付勢手段46とを償 えている。

【0049】とのため、上記抵抗力付加手段44は、上 記グリップ4を利用したものであることから、その分、 上記したようにグリップ4の回動が軽くなり過ぎるとい うことは、簡単な構成で達成される。

【0050】上記の場合。スライダ45は、上記グリッ ブ4のチューブガイド15における鰐部35の他部分3 7と同材質の耐摩耗性に優れ、適度な摩擦係数を育した。 例えばポリアセタール樹脂製とされ、これにより、両者 15.45の組対猶動による摩耗が抑制されている。な お 上記両者15,45は共に同材質の金属製としても よく、この場合も、上記と同様の効果が得られる。

【0051】また、前記したように、検出手段20が、 この検出手段20の入力部分33を通し上記グリップ4 の回動動作を入力して上記検出信号を出力するように

し、上記検出手段20の入力部分33と、上記抵抗力付 加手段4.4 とを上記ハンドルパイプ3の軸方向で互いに 同じところに位置させてある。

【10052】ここで、上記グリップ4の回動動作は、通 焦。その軸心12周りで約90~120°という一部の 角度範囲で行われることから、ほぼ上記角度範囲内で上 記グリップ4の鍔部35の外圍部に上記グリップ4の一 部分36を形成してこの一部分36の径方向外方に、こ の一部分36と啮合して駆動する入力部分33を配置さ せることができる。このため、上記軸心12周りでの他 の角度範囲での上記鍔部35の他部分37の径方向外方 に、この他部分37を摺接させる上記鑑抗力付加手段4 4のスライダ45を配置させることができる。

【0053】よって、上記入力部分33と抵抗力付加手 段44とは、上記軸心12周りで互いに干渉し合うこと が防止されることから、上記したように、上記入力部分 33と抵抗力付加手段44とをハンドルパイプ3の軸方 向で互いに同じところに位置させたのであり、とのた め、上記ハンドルグリップ装置17の大形化を防止しな がら、前記したように、グリップ4の回動が軽くなり過

ぎることを防止できる。

【0054】また、前記したように、グリップ4を復回 動Bさせるようこのグリップ4を付勢するリターンスプ リング13を設け、このリターンスプリング13を上記 グリップ4よりも上記ハンドルパイプ3の長手方向の 「中央側」に位置させて、このハンドルパイプ3に外嵌 させてある。

【0055】このため、上記リターンスプリング13が グリップ4の外径を大きくすることが回避されて、この グリップ4の把持が良好なままに保たれる。

ドルバイブ3から外側方に突出するということが防止されると共に、上記ハンドルバイブ3からその径方向外方へ大きく突出するということも防止されて、上記リターンスプリング13はコンバクトに設けられ、よって、この点でも、上記ハンドルグリップ装置17の大形化を防止しながら、上記したように、グリップ4の回動が軽くなり過ぎることを防止できる。また、上記したように、リターンスプリング13はハンドルバイブ3の径方向でコンバクトに設けられるため、上記リターンスプリング13の径方向外方の空間を利用して上記検出体31がコ 10ンバクトに配置されている。

【0057】また、前記したように、連動手段18が、上記スロットル弁8を関閉弁動作させるよう駆動するアクチェエータ19と、上記グリップ4の回動位置を検出してその検出信号を出力する検出手段20と、この検出手段20の検出信号を入力して上記スロットル弁8を所定開度にさせるよう上記アクチュエータ19の駆動を制御する制御装置22とを備え、

【①058】上記検出手段20が、リターンスプリング 13により復回勤Bさせられるようにした上記グリップ 20 4に連動連縮されてこのグリップ4の往、復回勤A、B に伴い往、復移勤C、Dする入力部分33と、この入力 部分33を介し上記検出信号を出力する検出体31と、 上記入力部分33を復移勤Dさせるようこの入力部分3 3を付勢する他のリターンスプリング42とを備えている。

【0059】とのため、上記検出手段20は、その自由 状態での初期状態で、上記リターンスプリング42により、検出体31に対する入力部分33の移動位置(回動 位置)が一定の状態に定められる。

【0060】よって、上記ハンドルグリップ装置17の組み立て時に、上記検出体31と入力部分33との互いの位置決め作業をしないで済む分、上記グリップ4に対する上記検出手段20の組み付けが容易となり、つまり、上記ハンドルグリップ装置17の組み立てが容易にできる。

【①061】図1、3中一点鎖線は、上記実施の形態の変形例を示している。なお、この場合の自動二輪車1の前方は一点鎖線矢印Fェで示す方向である。

【0062】とれによれば、上記ケーシング25の一部 40 が上記「中央側」に膨出させられて延出部48が形成され、このケーシング25の延出部48にエンジン停止スイッチボタン49とセルボタン50とが取り付けられ、これら49、50によりON、OFFされる各スイッチが上記ケーシング25の延出部48の内部に収納されている。

【0063】上記機成によれば、ケーシング25には、 従来のワイヤーの一部を移動自在に質道させるための孔 が形成されず。このため、上記ケーシング25の内部は より密閉状とされる。 【0064】よって、上記したように、ケーシング25 の内部に検出手段20と共に各スイッチという電気部品 を収納した場合。これらのシールが確実に達成され、これは上記各電気部品を耐水等から保護する点で好まし い。

【0065】なお、以上は図示の例によるが、自動二輪 車1は、自動三、四輪車や、小型の船のであってもよ い。また、上記他部分37は、鍔部35の外周面に形成 したが、この鍔部35の軸方向の端面である周面に形成 してもよく、また、上記チューブガイド15の「中央 側」の端面である周面に形成してもよい。

【①066】以下の各図は、第2の実施の形態を示している。この実施の形態は、前記第1の実施の形態と構成、作用効果において多くの点で共通している。そこで、これら共通するものについては、図面に共通の符号を付してその重複した説明を省略し、異なる点につき主に説明する。また、これら基実施の形態における各部分の構成を、本発明の課題、作用効果に照らして種々組み合せてもよい。

29 【0067】(第2の実施の形態)

【0068】図5,6は、第2の実施の形態を示している。

【0069】とれによれば、上記検出手段20は全体として上記輔心12を中心とする円環形状をなして、上記ハンドルバイブ3に外嵌している。より具体的には、上記ケーシング25と検出体31とは共に上記輔心12を中心とする円環形状をなし、上記入方部分33は、上記検出体31に対し上記輔心12(軸心32)回りで往、復移動(回動)C、Dさせられるようになっている。

30 【①①70】上記グリップ4の鍔部35の一部分36に は係合凹部が形成され、この係合凹部に上記入力部分3 3が係合させられている。

【0071】上記機成によれば、上記鏡出手段20が円環形状をなして、上記ハンドルパイプ3の端部3aの軸心12上に位置することから、上記ハンドルグリップ装置17が大形になることがより確実に防止される。

[0072]

【発明の効果】本発明による効果は、次の如くである。 【0073】請求項1の発明は、ハンドルバイブの端部にこの端部の軸心回りでの一方向に向って往、復回動自在となるよう支承されるグリップと、このグリップにスロットル弁を追動連結させる連動手段とを備えた数景型 乗り物において、

【①①74】上記連動手段が、上記スロットル弁を開閉 弁動作させるよう駆動するアクチュエータと、上記グリップの回動位置を検出してその検出信号を出力する検出 手段と、この検出手段の検出信号を入力して上記スロットル弁を所定開度にさせるよう上記アクチュエータの駆動を制御する制御装置と、上記グリップの回動に抵抗力 を付加する抵抗力付加手段とを備えている。 【0075】とのため、上記したように、グリップの回動位置を検出手段により電子信号に変換し、これに基づき、上記制御装置により上記スロットル弁を関閉弁駆動させるようにした場合でも、上記グリップの回勤が軽くなり過ぎるということは、上記抵抗力付加手段による上記グリップへの抵抗力の付加により防止される。

<u>11</u>

【① 0 7 6 】よって、上記グリップを紹停して自動二輪 にこの鑑部の軸相 草の操向操作や、取り回しの操作を行う場合に、これら 在となるよう支援 操作時に上記グリップを無意図的に回動させてしまうと ロットル弁を連盟 いうことが防止され、このため、内燃機関に無用な駆動 10 気り物において、 力を出力させるということが防止される。 【① 0 8 6 】上記

【0077】語求項2の発明は、上記抵抗力付加手段が、上記ハンドルパイプ側に支持されて上記グリップに対して摩擦接合するスライダと、上記グリップに対して上記スライダを圧接させるようこのスライダを付勢する付勢手段とを備えている。

【0078】とのため、上記抵抗力付加手段は、上記グリップを利用したものであることから、その分、上記したようにグリップの回動が軽くなり過ぎるということは、簡単な構成で達成される。

【① 0 7 9 】請求項 3 の発明は、上記検出手段が、この 検出手段の入力部分を通し上記グリップの回動動作を入 力して上記検出信号を出力するようにし、上記検出手段 の入力部分と、上記抵抗力付加手段とを上記ハンドルバ イブの軸方向で互いに同じところに位置させてある。

[0080]とこで、上記グリップの回動動作は、通常、その軸心圏りでの一部の角度範囲で行われることから、ほぼ上記角度範囲内における上記グリップの径方向外方に上記入方部分を配置させることができ、このため、上記軸心圏りでの他の角度範囲における上記グリッ 30プの径方向外方に上記抵抗方付加手段を配置させることができる。

【0081】よって、上記入力部分と抵抗力付加手段とは、上記輪心周りで互いに干渉し合うことが防止されることから、上記したように、上記入力部分と抵抗力付加手段とをハンドルパイプの軸方向で互いに同じところに位置させたのであり、このため、上記ハンドルグリップ接置の大形化を防止しながら、前記したように、グリップの回動が軽くなり過ぎることを防止できる。

【0082】請求項4の発明は、上記グリップを復回動 40 させるようこのグリップを付勢するリターンスプリングを設け、このリターンスプリングを上記グリップよりも上記ハンドルバイブの長手方向の中央側に位置させて、このハンドルバイブに外嵌させてある。

【0083】とのため、上記リターンスプリングがグリップの外径を大きくするととが回避されて、このグリップの犯待が良好なままに保たれる。

【① 0 8 4 】また、上記リターンスプリングがハンドル 2 パイプから外側方に突出するということが防止されると 3 共に、上記ハンドルパイプからその径方向外方へ大きく 50 3 a

突出するということも防止されて、上記リターンスプリングはコンパクトに設けられ、よって、この点でも、上記ハンドルグリップ装置の大形化を防止しながら、上記したように、グリップの回勤が軽くなり過ぎることを防止できる。

【10085】請求項5の発明は、ハンドルバイブの蟾部にこの蟾部の軸心回りでの一方向に向って往、復回動自在となるよう支承されるグリッフと、このグリップにスロットル弁を連勤連絡させる連動手段とを備えた骸乗型乗り物において

【①①86】上記連動手段が、上記スロットル弁を開閉 弁動作させるよう駆動するアクチュエータと、上記グリップの回動位置を検出してその検出信号を出力する検出 手段と、この検出手段の検出信号を入力して上記スロットル弁を所定開度にさせるよう上記アクチュエータの駆動を制御する制御装置とを備え、

【0087】上記検出手段が、リターンスプリングにより復回動させられるようにした上記グリップに連動連結されてこのグリップの往、復回動に伴い往、復移動する20 入力部分と、この入力部分を介し上記検出信号を出力する検出体と、上記入力部分を復移動させるようこの入力部分を付勢する他のリターンスプリングとを備えている。

【0088】とのため、上記検出手段は、その自由状態での初期状態で、上記リターンスプリングにより、検出体に対する入力部分の移動位置が一定の状態に定められる。

[10089]よって、上記ハンドルグリップ装置の組み立て時に、上記検出体と入力部分との互いの位置決め作業をしないで済む分、上記グリップに対する上記検出手段の組み付けが容易となり、つまり、上記ハンドルグリップ装置の組み立てが容易にできる。

【図面の簡単な説明】

【図1】第1の実施の形態で、グリップの後面視の部分 断面図である。

【図2】第1の実施の形態で、自動二輪車の部分線図で ある

【図3】第1の実施の形態で、図1の3・3線矢視断面 図である。

【図4】第1の実施の形態で、図3の4・4線矢視断面図である。

【図5】第2の実施の形態で、図1に相当する図である。

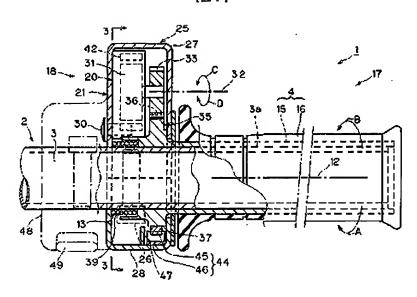
【図6】第2の実施の形態で、図3に钼当する図である。

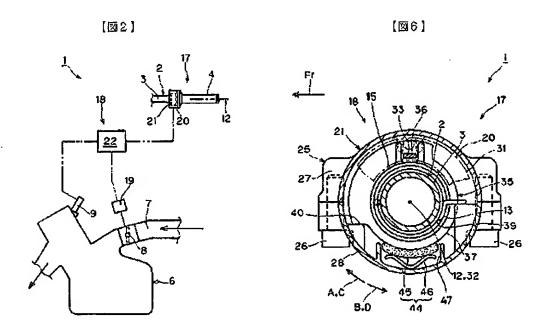
【符号の説明】

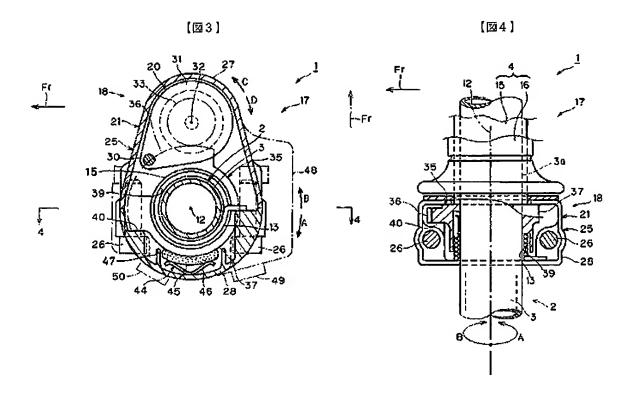
- 1 自動二輪車(乗り物)
- 2 ハンドル
- 3 ハンドルパイプ
-) 3a 端部

		, ,	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	<u>1</u> 3		1:
4	グリップ	* 25	ケーシング
6	内燃機関	3 1	検出体
8	スロットル弁	3 3	入力部分
12	輔心	42	リターンスプリング
13	リターンスプリング	44	抵抗力付加手段
17	ハンドルグリップ装置	4.5	スライダ
18	連動手段	46	付勢手段
19	アクチュエータ	Α	往回勤
20	検出手段	В	復回勤
21	支持具	16 C	往移勤
22	制御装置	* D	復移勤

[2 1]







[図5]

